YK600XC

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK600XC - □ - □ - **RCX340-4** - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長
	200：200mm	3L：3.5m
	300：300mm	5L：5m
		10L：10m

適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240 - □ - **R** - □ - □ - □ - □ - □ - **BB**

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ
RCX240	□	R	□	□	□	□	BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	350	250	200	300	—
	回転範囲(°)	±120	±145	—		±360
モータ出力 AC(W)		400	200	200		100
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)		±0.02		±0.01		±0.005
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)		5.6		1.7		876
最大可搬質量(kg)		10				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時(sec)		0.56				
R軸許容慣性モーメント※2(kgm²)		0.12				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(XYZ軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)		33				
クリーン度		CLASS 10※3				
吸引量(Nℓ/min)エアー		60※4				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 加速度係数の設定に制限があります。
※3. 1cfあたり(0.1μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

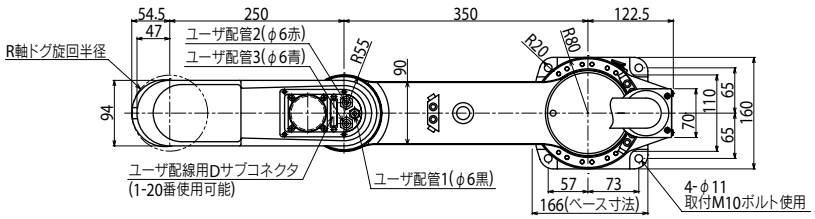
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

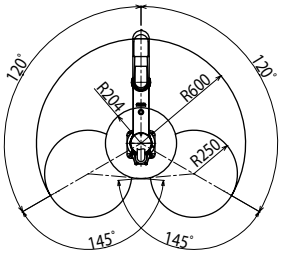
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

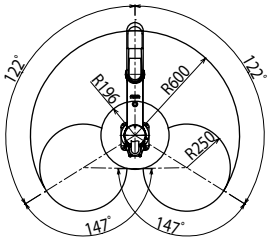
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XC

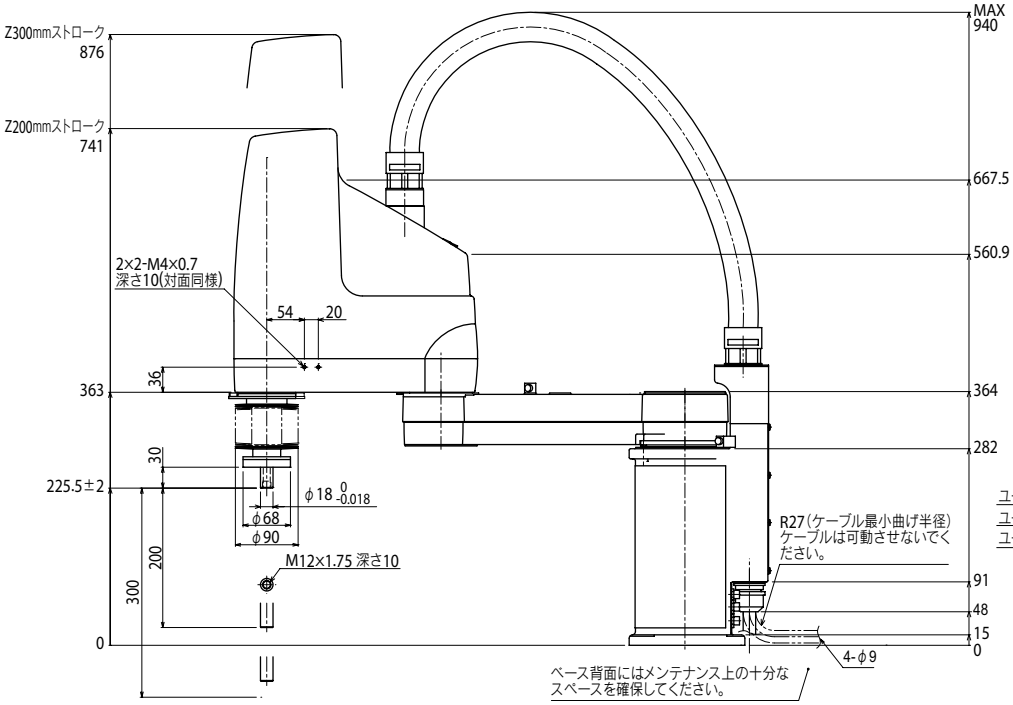


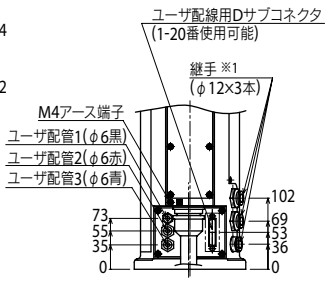


動作範囲



X,Y軸メカストッパ位置





※1. 配管方法は取扱説明書をご参照ください。

適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489